



Diese Blöcke können dir helfen:



Information:

Nachdem der MiniBot die Stadt erkundet hat, möchte er auch in unwegsames Gelände fahren, um seine Umgebung zu erkunden. Er hat aber Angst, dass er dabei umkippt. Glücklicherweise hat der Calliope einen Lagesensor und kann erkennen, wenn der MiniBot nicht mehr gerade steht.

Aufgaben:

- In dem Program soll der Minibot immer geradeaus fahren. Erstelle zunächst ein Programm, in dem der Roboter unendlich lang geradeaus fährt. Er soll erst stoppen, wenn du ihn wieder aus schaltest.
- Wenn er erkennt, dass der Calliope nicht mehr auf der Rückseite liegt, soll er stoppen. Verändere dein Programm so, dass dies umgesetzt wird.
- Überlege dir nun, was der MiniBot nach dem Stoppen machen soll, damit er wieder weiter erkunden kann. Passe dein Programm wieder an.
- Der MiniBot soll erkennen, wenn er einen wackeligen Untergrund findet. Wird er durchgeschüttelt soll er einen Ton machen. Erweitere dein Programm.

